# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

04-000677

(43) Date of publication of application: 06.01.1992

(51)Int.CI.

G06F 15/60 G06F 1/18 H01L 21/3205 H01L 21/82

(21)Application number : **02-100335** 

(71)Applicant: HITACHI LTD

(22)Date of filing:

18.04.1990

(72)Inventor: FUJIWARA YASUYUKI

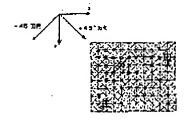
SEKIYAMA YUTAKA **KUSUHARA JIRO** 

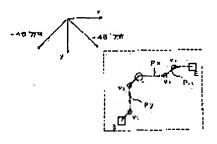
# (54) METHOD AND SYSTEM FOR WIRING ASSIGNED WIRING LENGTH

(57) Abstract:

PURPOSE: To attain route determination with arbitrary assigned wiring length by giving a means to determine a searching line for setting a relay point to a position so that the sum of the distance between a starting point and the relay point and the distance between the relay point and an end point may be the assigned wiring length neither too much nor too little.

CONSTITUTION: The assigned wiring length of a section (S,E) is found while using the total 4 layers of the (x)direction, (y) direction, oblique +45° direction and oblique -45° direction wiring layers simultaneously regradless of the size relation of assigned wiring length L and Manhattan distance. After setting a relay point T so as to satisfy  $\delta$  (S,T)+ $\delta$ (T,E)=L to the wiring object section (S,E) in advance, the shortest wiring route searching is executed with a labyrinth method, a segment searching method, etc., by using the (x) and (y) direction and oblique ±45° direction wiring layers simultaneously to the plural sections (S,T) and (T,E) divided by the relay point T and a wiring route is determined. The  $\delta$ 





(S,T) and the δ (T,E) mean the minimum distance able to be realized by using the above-mentioned 4 wiring layers to the sections (S,T) and (T,E) repectively. Thus, the route can be determined by the arbitrary assigned wiring length.

## LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application

converted registration]
[Date of final disposal for application]
[Patent number]
[Date of registration]
[Number of appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

#### ⑫公開特許公報(A) 平4-677

Sint. Cl. 5

識別配号

庁内整理番号

❸公開 平成4年(1992)1月6日

G 06 F 15/60

370 P 7922-5L

> 7832-5B G 06 F 1/00 8225 - 4M21/88 6810-4M

G W

審査請求 未請求 請求項の数 2 (全8頁)

配線長指定配線方法及び配線長指定配線システム 60発明の名称

> 願 平2-100335 ②特

願 平2(1990)4月18日 29出

@発 明 者 康 之

茨城県日立市久慈町4026番地 株式会社日立製作所日立研

农所内

明者 関 裕 @発 ılı

茨城県日立市久慈町4026番地 株式会社日立製作所日立研

究所内

79発 明者

èв 冶

神奈川県秦野市堀山下1番地 株式会社日立製作所神奈川

工場内

株式会社日立製作所 の出 願 人

東京都千代田区神田駿河台4丁目6番地

弁理士 小川 勝男 外2名 70代 理 人

1.発明の名称

配線長指定配線方法及び配線長指定配線システ

- 2. 特許請求の範囲
  - 1. プリント基板、集積回路等における信号遅延 時間制約を考慮した配線パターンを、斜め方向 配線層を含む少なくとも3層以上の配線層を問 時に配線対象層として決定する配線長指定配線 方法において、下記の(a)ないし(e)の配 線経路決定手続きを有することを特徴とする配 暴長指定配 暴方法。
    - (a) 配線経路を決定すべき配線対象区間に対 し、該配線対象区間の始点位置。終点位置、 及び該配線対象区間に対する配線経路長許容 範囲の上限値,下限値を入力し、手続き(b) を実行する.
    - (b) 上記始点位置と終点位置を結ぶ、上記配 線対象層を用いて実現可能な、最小距離を算 出し、手続き(c)を実行する。

- (c) 上記始点位置と終点位置を結ぶ最小距離 と上記配線経路長許容額期とを比較し、該最 小距離が該配線経路長の許容範囲内ならば、 該始点位置から該終点位置に至る最短なる配 線径路探索を行なつた後、配線経路決定手統 きを終了する.
- (d) 中離点を、上記始点位置と該中継点位置 を結ぶ上記配線対象層上での最小距離と、該 中継点位置と上記終点位置を結ぶ上記記線対 象層上での最小距離の和が、上記配線経路長 の許客範囲内になるように設定し、手続き (e) を実行する。
- (e) 上記始点位置から上記中継点位置に至る 最短なる配線経路探索及び、上記中離点位置 から上記終点位置に至る最短なる配線経路標 素を行なつた後、配線経路決定手続きを終了 する.
- 2. プリント基板、集積回路等における信号遅延 時間制約を考慮した配線パターンを、斜め方向 配線層を含む少なくとも3層以上の配線層を問

時に配線対象層として決定する配線長指定配線 システムにおいて、

- (a) 配線経路を決定すべき配線対象区間に対し、該配線対象区間の始点位置, 終点位置、及び該配線対象区間に対する配線経路長許容範囲の上限値, 下限値を入力する手段。
- (b) 上記始点位置と終点位置を結ぶ、上記配 線対象層を用いて実現可能な、最小距離を算 出する手段。
- (c) 上記始点位置と終点位置を結ぶ最小距離 と上記配線経路長許容範囲とを比較する手段、
- (d) 中離点を、上記始点位置と該中離点位置 を結ぶ上記配線対象層上での最小距離と、該 中離点位置と上記終点位置を結ぶ上記配線対 象層上での最小距離の和が、上記配線経路長 の許客範囲内になるように設定する手段、
- (e) 上記約点位置から上記中離点位置に至る 最短なる配線経路探索及び、上記中離点位置 から上記終点位置に至る最短なる配線経路探 索を行なう手段、

E) に対しては、一般に、次の条件が譲せられる。 L- Δ L ≤ 2 (S, E) ≤ L + Δ L …(1) 但し、(1) 式において、 Δ L は許容誤差である。 この(1) 式の条件を満たす従来の配線経路決定 方法は、与えられた配線区間を配線する場合に、 水平方向(x 方向)配線層と垂直方向(y 方向) 配線層をペアとする 2 層を用いて、配線経路探索 することにより配線経路の決定を行なう方法であ

以下従来技術による配線方法を図面により説明する。

第9回から第11回は、従来技術による配線程 略の決定方法を説明する図である。

従来の配線経路決定方法では、第9回に示すように、配線対象区間 (S, E) に対しあらかじめ中継点Tを、

d(S, T)+d(T, E)=L …(2) を満足するように数定した後、第10図に示すように、中離点Tによつて分割された複数の区間 (S, T),(T, E)に対しそれぞれ迷路法、縁 を有することを特徴とする配線長指定配線システム。

### 3. 発明の詳細な説明

#### 〔産業上の利用分野〕

本発明は、プリント基板、集積回路等の配線パターンを計算機を用いて自動決定する方法及びシステムに係り、特に、信号遅延と回路動作特性を考慮し、所望の信号に対する配線パターンを指定された配線長にて自動決定するのに好適な配線長指定配線方法及び配線長指定配線システムに関する。

#### 〔従来の技術〕

プリント基板、集積回路等において、信号遅延と回路動作特性を考慮し、所望の配線区間に対し 指定された配線長しで配線経路を決定する方法と して、例えば、特関昭59~29247 号等に記載され た技術がある。

所望の配線区間が (S, E) として与えられた とき、指定された配線長Lで配線経路の決定を要 求される場合、実際に得られる配線経路長2 (S,

分探索法等を用いて配線経路の決定を行なつていた。但し、(2) 式において、d(S, T), d(T, E) はそれぞれ区間 (S, T), (T, E) に対する X 方向、Y 方向を用いた最短距離すなわちマンハンタン距離を意味する。

第11回は、(2) 式を満足する中継点工の設定方法の1例を示している。中継点工の設定にあたつては、まず、点Sを通過する×方向軸、ソ方向軸に平行な直線 & x 1、 & y 1、 点Eを通過する×方向軸、ソ方向軸に平行な直線 & x 2、 & y 2を求めた上で、 & x 1、 & x 2、 & y 1、 & y 2からそれぞれ距離 d & にある中継点設定用探索線T x 1、T x 2、T y 1、T y 2を、領域R x 1, R x 2、R y 1、R y 2の内部として決定する。ここで、距離 d & は、 2点(S、E)間の×方向距離しx、y方向距離しyを用いて、

d g = (L - (L x + L y )) / 2 … (3) として求めることができる。また領域 R x 1, R x 2, R y 1, R y 2については、例えば領域 R x 1 は、直線 g x 1 に関し点 E と 反対側の領域 と 2 直線 2 y 1, 2 y 1にはさまれた春状の倒域の 共通領域として容易に求めることができる。中離 点Tは、これらの探索線 T x 1, T x 1, T y 1, T y 2 上であり、かつ配線可能な未使用の格子点 の中から選択することで設定できる。

このように、(2) 式を満足する中継点Tを設定し、中継点によつて分割された区間 (S, T), (T, E) を最短に配線経路探察することにより、指定配線長5に対し、過不足のない配線経路長を実現することができる。

## [発明が解決しようとする課題]

しかし、前記従来技術は配線経路探索を水平方向配線層と重直方向配線層のみ用いて行なつていたため、指定可能な配線長しは配線対象区間(S。E)のマンハツタン距離より大きくなければならず、配線対象区間のマンハツタン距離より短く配線長しを指定する必要性のある信号遅延条件の厳しい配線区間に対しては、配線経路の決定が不可能であるという問題を有していた。

本発明の目的は、前述した従来技術の問題点を

本例では第3回に示すように、配線対象区間 (S.E) に対しあらかじめ中糖点Tを

8(S, T) + 8(T, E) = L …(4) を満足するように設定した後、第4回に示すよう に、中継点Tによつて分割された複数の区間(S, T),(T, E)に対し、x,y方向及び斜め ±45°方向配線層を同時に用いて、速路法、線 分扱素法等により最短なる配線経路探案を行ない、 解決し、プリント基板、集積回路等に対する配線 経路の決定を、信号遅延と回路動作特性を考慮し、 任意の指定配線長で経路決定することを可能とし た配線長指定配線方法及び配線長指定配線システムを提供することにある。

#### [課題を解決するための手段]

本発明によれば、前記目的は、以下の手段により達成される。

- (a) 水平方向。重直方向配線層に加えて、斜め 方向配線層を有する少なくとも3層以上の配線 層を同時に配線対象層として、迷路法、線分探 演法等による最短配線経路の発見が可能な配線 パターン決定システムを用いる。
- (b) 配線対象区間 (S,E) に対する中離点T の設定を、2点 (S,T) 間及び2点(T,E) 間の距離を、上記斜め方向配線層を含む少なくとも3層以上の配線層を配線対象層として実現可能な最小距離として算出する方法により、実行する。

以下第3図から第8図を用いて上記説明を補足

配線経路を決定する。但し、(4) 式において、 δ(S, T), δ(T, E)はそれぞれ区間(S, T), (T, E) に対する上記4つの配線層を用いて実 現可能な最小距離を意味する。

次にこのような中継点の設定方法を説明する。 第5回に示すように、本例では2点(S,E)間のx方向距離しx、y方向距離しyの関係に対し、 4通り、またその各々に対し指定配線長しの大き さに応じて3通りの計12通りの中離点設定を行 なつている。このうち第6回、第7回、第8回は

L x > L y ... (5)

Lx  $< (\sqrt{2} + 1)$  \* Ly ....(6) の関係を満たす場合の設定方法を示している。ここで(6) 式の関係は、x方向配線層、y方向配線層のみを用いて実現可能な(S,E)を結ぶ最小距離(マンハッタン距離のことであり、Lx + Ly で与えられる)が、斜め + 45 \* 方向配線層、斜め - 45 \* 方向配線層のみを用いて実現可能な(S,E)を結ぶ最小距離(この場合、 $\sqrt{2}$  \* Lxで与えられる)より大きいことを示す。このうち、

第6回,第7回,第8回はそれぞれ指定配線長しが

$$L < \sqrt{2} \cdot L \times \cdots (7)$$

$$\sqrt{2} \cdot L \times \leq L < L \times + L \times \cdots (8)$$

$$L \ge L x + L y$$
 ...(9)

の関係を満足する場合の設定方法を示している。 以下これを説明する。

第6回は指定配線長しが(7) 式を満足する場合の設定方法を示している。中離点の設定にあたっては、まず点Sを通過するx方向軸、y方向軸、一45°方向軸、平行な4直流 45°方向軸、一45°方向軸、一45°方向軸、一45°方向軸、一45°方向軸、中45°方向軸、一45°方向軸に平行な4直線 2 x 2, 2 y 2, m x 2, m y 2 を求めた上で、m y 1, m y 2 から距離 d m にある中難点設定用探索線 T 2 1, T 2 2 をそれぞれ回に示す領域 R m 1, R m 2, R 2 1, R 2 2の内部として決定する。ここで距離 d m, d 2 は計算式

d 
$$Q = [L - ((\sqrt{2} - 1) \cdot L x + L y)]/2$$

... (12)

により行なう。

第8図は指定配線長しが(9) 式を満足する場合の設定方法を示している。この場合も上記の2つの場合と同様であるが、第7図に示す場合と異なるのは、点S、点Eを通過する-45°方向離は不行な直線my1、my2から、それぞれ距離はmにある中離点設定用探索線Tm1、Tm2の決合、法である。この場合とは相対的に異なる領域Rm1、Rm2の内部として行なう。さらに、この場合、距離はmの算出は

$$d m = [L - \{L x - (\sqrt{2} - 1) \cdot L y\}] / 2$$
... (13)

により行なう。

以上(5),(6)式の関係を満たす場合の中離点の 設定方法について述べたが、これ以外の場合につ いても同様に中離点を設定することができる。 (作用) d m =  $[L - \{L x + (\sqrt{2} - 1) \cdot L y\}]/[2 \cdot (\sqrt{2} - 1)]$ ... (10)

 $d = [L - (L x + (\sqrt{2} - 1) \cdot L y)]/[2 \cdot (\sqrt{2} - 1)]$ ... (11)

により求めることができる。中離点Tはこれらの中離点数定用探索線上にありかつ配線可能な未使用の格子点の中から選択することで数定できる。

第7 図は指定配線及しが(8) 式を適足する場合の設定方法を示している。この場合、基本的な処理は第6 図に示す方法と図じであり特に、点系。点Eを通過する-45°方向軸に平行な直線 my1, my2からぞれぞれ距離 d mにある中離点設定用法を全く同じであり、距離 d mの計算は(10)式により行なうことができる。しかし、点系を通過するx方向軸に平行な可な。点Eを通過するx方向軸に平行なうなりできる。との場合とは相対的に異なる領域R 2 1, R 2 2 の内部として決定する。さらに、この場合、定離 d 2 の算出は

上記手段を用いた配線長指定配線方法では、水 平方向、垂直方向配線層に加えて、斜め方向配線 層を有する少なくとも3層以上の配線層を同時に 配線対象層とした上で、配線対象区間に対する中 離点の設定に関し、該区間の始点と中離点間及び 中離点と該区間の終点間の距離を、上記斜め方向 配線層を含む少なくとも3層以上の配線層を配線 対象層として実現可能な最小距離として定義して いる。そしてその定義に従つて、上記手段を用い た配線長指定配線方法では、配線対象区間のマン ハツタン距離と指定配線長の大小に係らず、中離 点設定用探索線を、上記始点と中継点間の距離と 上記中離点と終点間の距離の和が過不足なく指定 配線長になるような位置に決定する手段を与える ので、結果として任意の指定配線長による経路決 定が可能となる。

#### (実施例)

以下、本発明の一実施例を第1回及び第2回により、前述した第3回から第8回に示す本発明の方法を説明する回により補足しながら、説明する。

第1回は本発明の一実施例の方法を説明するフローチャート、第2回は本発明の一実施例の方法 を実行する処理システムの構成を示すプロック図である。

本発明の一実施例による配線方法では、第2回 に示すような処理システムにより、第1回に示す フローチャートに従つて実行される。本発明の方 法を実行する処理システムは、第2図に示すよう に、第1回に示すフローチヤートに従つた自動配 線処理及びシステム全体の制御を行なうコンピュ - タ 2 0 1 と、プリント基板,集積回路等の配線 層の構成,各配線層における配線方向等を定義し た実装系情報ファイル202と、配線対象区間及 び該区間に対する配線条件等を格納したネツト情 報フアイル203と、配線パターン情報を格納し たパターン情報格納フアイル204と、コンピュ - 4201において実行される自動配線処理に対 し入出力するファイル名等のパラメータを与える ために使用するコンソールディスプレイ装置205 と、自動配線実行後の未配線情報、統計情報等の

する最短なる配線経路探索を実行した後(104)、 配線経路探索により決定した配線パターンをパタ ーン情報格納ファイル204に出力して(109)、 処理を終了する。

もし(14)式を満たさない場合には、上記最小距離δ(S, E)と指定配線長Lの比較を再度行ない
(105)、もし

 $\delta$  (S, E)  $\leq$  L -  $\Delta$  L  $\cdots$  (15) を満足するならば、配線対象区間 (S, E) に対する中継点Tを、2点S, T間および2点T, E 間を結ぶ最小距離  $\delta$  (S, T),  $\delta$  (T, E)に対して、

る(S,T)+δ(T,E)=L …(16)を満足するように設定する(106,第3回参照)。 尚詳細には、このような中離点Tは第5回から第8回に示す方法により設定することができる。まず第5回に示すように、2点S,Eに対するエ方向距離Lx、y方向距離Lyを算出した後、Lx,Ly、及びLの関係が回中のどの場合に相当するか検索する。次にその場合に応じて、第6回から 各種情報を出力するリスト出力装置 2 0 6 とにより構成されている。

このように構成された処理システムによる配線 方法の具体例を第1回のフローチヤートにより、 前述した第3回から第8回に示す本発明の方法を 説明する図により補足しながら、以下に説明する。

まず、配線対象区間(S・E)、指定配線及しおよびその許容製差 Δ L をネット情報格納ファイル2 0 3 から入力し、配線層の構成。各配線層における配線方向等を実装系情報ファイル2 0 2 から入力し、配線済の配線パターンをパターン情報を設定する(1 0 1)。次に、ェ方向配線層の計4層を同時に用いて実現のよう。方向配線層の計4層を同時に用いて実現可能な2点S。Eを結ぶ最小距離δ(S・E)を算出する(1 0 2)。ここで該最小距離δ(S・E)と指定配線長しの比較を行ない(1 0 3)、もし、

L-ΔL<δ(S, E)<L+ΔL …(14) を満足するならば、配線対象区間 (S, E) に対

第8回に示すような中離点を設定可能な探索線 Tm1. Tm2. Ta1. Ta2を決定する。ここで 第6回、第7回、第8回はそれぞれ、第5回にお ける場合①、②、③に対応した探索線の決定方お を示している。そして最後に、求まつた中離点数 定可能な探索線上の格子点の中から配線可能な未 使用の格子点を選択することで、(16)式を満足す る中離点Tを求めることができる。

以上のようにして求めた中離点下により分解された2つの区間 (S.T), (T,E) に対し、ステップ107,108で示す最短なる配線経路探索を実行した後(第4回答照)、配線経路探索により決定した配線パターンをパターン情報格納ファイル204に出力して(109)、処理を終了する。

一方、判定105において、(15)式を満足しない場合は、上記最小距離 δ (S, E)と指定配線長 しの関係が、

 $\delta$  (S, E)>L+ $\Delta$ L  $\cdots$ (17) となることを意味し、このような配線経路の発見 は物理的に不可能であるのでただちに処理を終了 する。

以上、本発明による配線長指定配線方法の一実 逆例を設明したが、本実施例によれば配線対象を 間の始点位置。終点位置間のェ方向距離。 y 方向 距離と指定配線長の関係に応じて、斜め配線層を 含んだ少なくとも3層以上の配線層を対象とした 中難点の設定及び配線経路探索を、配線対象と のマンハツタン距離との大小に係らず実行可む あり、物理的に配線経路の発見が可能な限り、任 まの指定配線長で配線パターンを決定することが できる。

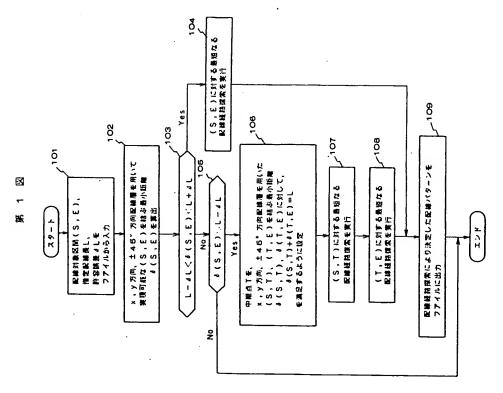
#### (発明の効果)

本発明によれば、配線対象区間のマンハツタン 距離と指定される配線長との大小に係らず、任意 の配線長で配線パターンの自動決定が可能であり、 信号遅延や回路動作特性を高糟度に考慮した配線 設計を可能とするという効果がある。

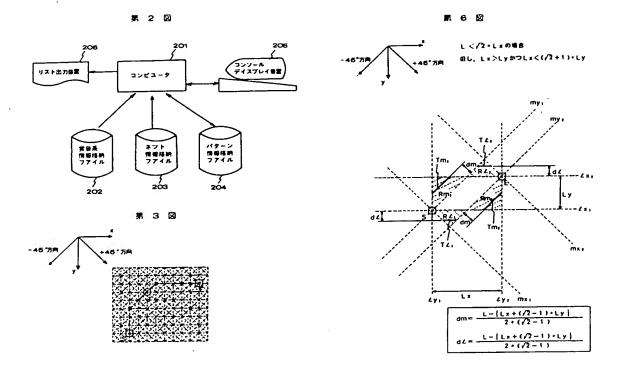
#### 4. 図面の簡単な説明

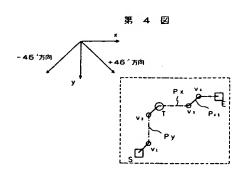
第1回は本発明の一実施例の方法を説明するフ

代理人 弁理士 小川勝男



-778-





第 5 図

L× , Ly		L	場合
Lx>Ly	Lx < (/2+1) *Ly {Lx + Ly > /2 * Lx}	L < /2 · Lx	O.
		$\sqrt{2} \cdot Lx \ge L < Lx + Ly$	Q.
		L ≳ Lx + Ly	3
	Lx ≥ (/2+1) + Ly {Lx + Ly ≤/2 + Lx}	L < Lx + Ly	0
		Lx + Ly ≤ L < √2 · Lx	(3)
		. L ≧ /2·Lx	0
ty⊇t×	Ly<(/2+1)*Lx {Ly+Lx>/2*Ly}	L < √2 - Ly	0
		/2 - Ly ≤ L < Ly + Lx	₿
		L ≩ Ly + Lx	Ø
	Ly⊇(/2+1) · Lx {Ly+Lx≤/2 · Ly}	L < Ly + L ×	100
		Ly + Lx ≤ L < /2 · Ly	LO.
		L ≥ /2·Ly	12

